

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 3 年 1 月 2 1 日
Date of Application:

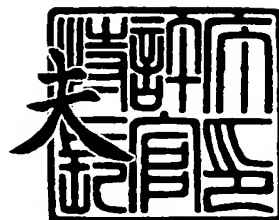
出 願 番 号 特 願 2 0 0 3 - 0 1 2 8 1 8
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 3 - 0 1 2 8 1 8]

出 願 人 本 田 技 研 工 業 株 式 有 限 公 司
Applicant(s):

2 0 0 3 年 9 月 1 日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康



出 証 番 号 出 証 特 2 0 0 3 - 3 0 7 1 0 6 7

【書類名】 特許願

【整理番号】 H102398601

【提出日】 平成15年 1月21日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 E01H 5/09

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研究所内

【氏名】 酒井 征朱

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会社本田技術研究所内

【氏名】 山崎 信男

【特許出願人】

【識別番号】 000005326

【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100067356

【弁理士】

【氏名又は名称】 下田 容一郎

【選任した代理人】

【識別番号】 100094020

【弁理士】

【氏名又は名称】 田宮 寛祉

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 004466

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9723773

【包括委任状番号】 0011844

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 除雪機

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 車幅方向中央から左右方向に向けてそれぞれ左右のオーガ軸を延ばし、それぞれのオーガ軸に外側から車幅方向中央に向けて外側オーガブレード、中間オーガブレードおよび内側オーガブレードを順に設けて左右のオーガを形成し、これらのオーガを左右のオーガ軸で回転することにより雪を崩し、崩した雪を中央に掻き集める除雪機において、

前記左右のオーガの位相を略 180° ずらして配置し、

左オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、右オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて左姿勢安定爪を設け、

右オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、左オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて右姿勢安定爪を設けることにより、

左オーガ軸の外側オーガブレードで雪を崩す際に右姿勢安定爪を雪に食い込ませ、右オーガ軸の外側オーガブレードで雪を崩す際に左姿勢安定爪を雪に食い込ませて、左右のオーガの姿勢を安定させるように構成したことを特徴とする除雪機。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、オーガで掻き集めた雪をブローで跳ね上げ、跳ね上げた雪をシュータで所定位置まで投雪する除雪機に関する。

【0002】

【従来の技術】

路面や駐車場などの雪を除雪するものとしてオーガを備えた除雪機がある（例えば、特許文献 1 参照。）。

また、オーガを分割したものもある（例えば、特許文献 2 参照。）。

【0003】

【特許文献 1】

特開平3-137311号公報(第3-4頁、第7図)

【特許文献2】

特開昭63-513号公報(第3頁、第2図)

【0004】

以上の特許文献1について次図を参照の上、詳しく説明する。

図16は従来のもーガ装置を示す平面図である。なお、符号を振り直した。

もーガ装置200は、左右のもーガ軸201、202にそれぞれ左右のもーガ203、204を取り付ける。

【0005】

左もーガ203は、第1もーガブレード205と、この第1もーガブレード205に対して位相を180°ずらした第2もーガブレード206とからなる。さらに、右もーガ204は、左もーガ203と同様に、第1もーガブレード205と、この第1もーガブレード205に対して位相を180°ずらした第2もーガブレード206とからなる。

【0006】

左右のもーガ軸201、202で左右のもーガ203、204を矢印の如く回転することにより、第1、第2のもーガブレード205、206の2枚のブレードで雪を崩し、崩した雪を2枚のブレード205、206で車幅方向中央まで掻き集める。

掻き集めた雪をブロア207で跳ね上げることで、シュータ(図示せず)を通して所望位置に投雪する。

【0007】

この特許文献1のもーガ装置は、第1もーガブレード205は螺旋を1ピッチ分連続させた長尺物であり、第2もーガブレード206も螺旋を1ピッチ分連続させた長尺物である。このため、第1、第2のもーガブレード205、206を左右のもーガ軸201、202に複数箇所強く固定する必要がある。

【0008】

よって、雪中に石などの異物が入り込んでいた場合には、第1、第2のもーガブレード205、206ともーガハウジング209の間の隙間210に異物20

8 を嚙み込む頻度が高い。

隙間 2 1 0 に異物 2 0 8 を嚙み込んだ場合には、嚙み込んだ異物 2 0 8 を隙間 2 1 0 から取り除く必要があり作業者に負担がかかる。

【0 0 0 9】

そこで、上記特許文献 2 において、オーガブレードを 3 分割して、それぞれのオーガブレードを一箇所でオーガ軸に取り付けることにより、オーガブレードをある程度弾性変形可能にした。

これにより、万が一オーガブレードとオーガハウジングの間に異物を嚙み込んだ場合に、オーガブレードが弾性変形して嚙み込んだ異物を隙間から外すことができる。

【0 0 1 0】

【発明が解決しようとする課題】

しかし、特許文献 2 のオーガブレードは、左右のオーガ軸にそれぞれ位相を 1 8 0 ° ずらして取り付けられている。

よって、例えば左側オーガのうちの最外側の部位を雪に食い込ませたとき、右側オーガのうちの最外側の部位は雪に食い込んでいないので、オーガの直進性に影響を与える虞がある。

【0 0 1 1】

そこで、本発明の目的は、オーガの直進性を良好に保つことができる除雪機を提供することにある。

【0 0 1 2】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために請求項 1 は、車幅方向中央から左右方向に向けてそれぞれ左右のオーガ軸を延ばし、それぞれのオーガ軸に外側から車幅方向中央に向けて外側オーガブレード、中間オーガブレードおよび内側オーガブレードを順に設けて左右のオーガを形成し、これらのオーガを左右のオーガ軸で回転することにより雪を崩し、崩した雪を中央に掻き集める除雪機において、前記左右のオーガの位相を略 1 8 0 ° ずらして配置し、左オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、右オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて左姿勢安定爪を設け、右

オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、左オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて右姿勢安定爪を設けることにより、左オーガ軸の外側オーガブレードで雪を崩す際に右姿勢安定爪を雪に食い込ませ、右オーガ軸の外側オーガブレードで雪を崩す際に左姿勢安定爪を雪に食い込ませて、左右のオーガの姿勢を安定させるように構成したことを特徴とする。

【0013】

左オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、右オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて左姿勢安定爪を設けるとともに、右オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、左オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて右姿勢安定爪を設けた。

よって、右オーガ軸の外側オーガブレードを雪に食い込ませると際に、左姿勢安定爪を雪に食い込ませ、左オーガ軸の外側オーガブレードを雪に食い込ませる際に、右姿勢安定爪を雪に食い込ませることができる。

【0014】

これにより、左オーガ軸の外側オーガブレードが雪に食い込む際に発生する反力と略同じ大きさの反力を右姿勢安定爪に発生させ、右オーガ軸の外側オーガブレードが雪に食い込む際に発生する反力と略同じ大きさの反力を左姿勢安定爪に発生させて、左右のオーガに発生する反力のバランスを保つことができる。

【0015】

【発明の実施の形態】

本発明の実施の形態を添付図に基づいて以下に説明する。ここで、「前」、「後」、「左」、「右」は作業者から見た方向に従う。なお、図面は符号の向きに見るものとする。

図1は本発明に係る除雪機を示す側面図である。

除雪機10は、機体11を伝動ケースで構成し、機体11の下部左右側に走行用の電動モータ12（左側の伝動モータのみを示す。）を取り付け、左右の電動モータ12に走行部13を連結し、機体11の上部に除雪用のエンジン14を取り付け、エンジン14で駆動させるオーガ装置30を機体11の前部に取り付け、このオーガ装置30の後部およびエンジン14をカバー15で覆い、機体11

の上部から後上方へ左右の操作ハンドル 16（左側の操作ハンドル 16のみを示す。）を延ばし、これら左右の操作ハンドル 16間に操作盤 17を取り付け、作業者が左右の操作ハンドル 16のグリップ 18（左側のグリップ 18のみを示す。）を握った状態で操作盤 17の後から連れ歩く、自力走行式の歩行型作業機である。

【0016】

走行部 13は、左側の駆動モータ 12の外側に左側走行部 20を備え、右側の駆動モータ（図示せず）の外側に右側走行部（図示せず）を備える。なお、右側走行部は、左側走行部と同じ構成なので、説明を省略する。

左側走行部 20は、左側の伝動モータ 12に連結する左側の駆動輪 21を備え、この駆動輪 21の後方に左側の遊動輪 22を回転自在に備え、左側の駆動輪 21および遊動輪 22に左側のクローラベルト 23を巻き掛け、駆動モータ 12で駆動輪 21を駆動することにより、クローラベルト 23を回転させるものである。

【0017】

この除雪機 10によれば、エンジン 14でオーガ装置 30を駆動させた状態で、左右の電動モータ 12で走行部 13の左右のクローラベルト 23を回転することにより、除雪機 10を走行させながら除雪作業をおこなうことができる。

以下、オーガ装置 30について詳しく説明する。

【0018】

オーガ装置 30は、機体 11の前部 11aにブローハウジング 31を設けるとともに、このブローハウジン 31の前部 32にオーガハウジング 35を設け、エンジン 14から前方に駆動軸 38を延ばし、この駆動軸 38をブローハウジング 31を貫通させてオーガハウジング 35内まで延ばし、この駆動軸 38の途中にブローハウジング 31内に配置したブロー 40を取り付け、駆動軸 38の先端 39を車幅方向中央に配置した動力伝達部材 43（いわゆる、オーガミッション）に連結し、動力伝達部材 43から左右方向に向けてそれぞれ左右のオーガ軸 45, 46（右側のオーガ軸 46は図 2 参照）を延ばし、それぞれのオーガ軸 45, 46に左右のオーガ 50, 51（右側のオーガ 51は図 2 参照）を設けたもので

ある。

【0019】

エンジン 14 で駆動軸 38 を回転することにより、駆動軸 38 でプロア 40 を回転するとともに、動力伝達部材 43 を介して左右のオーガ軸 45, 46 を回転し、左右のオーガ軸 45, 46 でそれぞれ左右のオーガ 50, 51 を回転する。

【0020】

この状態で、除雪機 10 を前進させることにより、左右のオーガ 50, 51 を雪に食い込ませて雪を崩し、崩した雪を左右のオーガ 50, 51 で車幅方向中央のプロアハウジング 31 内に掻き集める。

プロアハウジング 31 内に掻き集めた雪をプロア 40 で跳ね上げ、この跳ね上げた雪をプロアハウジング 31 の上部 33 に設けたシュータ 53 で案内して所望位置に投雪する。

【0021】

図 2 は本発明に係る除雪機のオーガ装置を示す斜視図である。

左側のオーガ 50 は、左オーガ軸 45 に外側から車幅方向中央に向けて外側オーガブレード 55、中間オーガブレード 56 および内側オーガブレード 57 を順に設け、外側オーガブレード 55 および内側オーガブレード 57 を共通の第 1 の螺旋軌跡 60 に沿って配置し、この第 1 の螺旋軌跡 60 に対して位相をほぼ 180° ずらした第 2 の螺旋軌跡 61 に沿って中間オーガブレード 56 を配置したものである。

【0022】

右側のオーガ 51 は、左側のオーガ 50 に対して位相を略 180° ずらしたもので、右オーガ軸 46 に外側から車幅方向中央に向けて外側オーガブレード 55、中間オーガブレード 56 および内側オーガブレード 57 を順に設けたものである。

【0023】

なお、右側のオーガ 51 は、左側のオーガ 50 に対して位相が 180° ずれているだけで、その他の構成は同じなので、それぞれの構成部材に同一符号を付して右側のオーガ 51 の説明を省略する。

【 0 0 2 4 】

左側のオーガ 5 0 を外側オーガブレード 5 5、中間オーガブレード 5 6 および内側オーガブレード 5 7 に 3 分割することで、それぞれのオーガブレード 5 5、5 6、5 7 をコンパクトに形成することができる。

よって、それぞれのオーガブレード 5 5、5 6、5 7 を一箇所でオーガ軸 4 5 に取り付けることが可能になる。

【 0 0 2 5 】

左オーガ軸 4 5 の外側部位 6 3 に外側支持部材 6 4 を取り付け、この外側支持部材 6 4 のブレードホルダ 6 5 に外側オーガブレード 5 5 をボルト 6 6、6 6 およびナット 6 7、6 7（ナット 6 7 は右オーガ軸 4 6 の外側オーガブレード 5 5 を参照）で取り付け、外側支持部材 6 4 の爪ホルダ 6 8 に左姿勢安定爪 7 0 をボルト 7 1 およびナット 7 2 で設けることで、外側オーガブレード 5 5 の近傍に左姿勢安定爪 7 0 を配置する。

【 0 0 2 6 】

左姿勢安定爪 7 0 は、外側オーガブレード 5 5 の前端部 7 3 に対して位相を略 1 8 0° ずらして配置されている（図 3、図 4 も参照）。

よって、左姿勢安定爪 7 0 を、右オーガ軸 4 6 に設けた外側オーガブレード 5 5 の前端部 7 3 に位相を合わせて配置する。

【 0 0 2 7 】

この左姿勢安定爪 7 0 は、外側支持部材 6 4 の爪ホルダ 6 8 に配置する基端部 7 6 と、この基端部 7 6 から外側に折り曲げた外折曲部 7 7 と、この外折曲部 7 7 から半径方向外向きに延ばした延出部 7 8 と、この延出部 7 8 から内側に折り曲げた爪部 7 9 とからなる。

【 0 0 2 8 】

基端部 7 6、外折曲部 7 7 および延出部 7 8 を一定の幅で形成するとともに、爪部 7 9 を基端部 7 6、外折曲部 7 7 および延出部 7 8 より僅かに狭い幅で形成し、外折曲部 7 7、延出部 7 8 および爪部 7 9 で略コ字形を形成する。

なお、基端部 7 6、外折曲部 7 7、延出部 7 8 および爪部 7 9 の幅は、これに限定するものではなく適宜決めることができる。

【0029】

左姿勢安定爪 70 の基端部 78 を爪ホルダ 68 に配置し、爪ホルダ 68 および基端部 78 にボルト 71 を通し、ボルト 71 にナット 72 (ナット 72 は右姿勢安定爪 80 を参照) を締め付けることにより、左姿勢安定爪 70 を外側支持部材 64 の爪ホルダ 68 に取り付ける。

外折曲部 77、延出部 78 および爪部 79 で略コ字形を形成することで、図 8 に示すように、車幅方向において爪部 79 を外側オーガブレード 55 の前端部 73 と略同じ位置 P に配置する。

【0030】

右姿勢安定爪 80 は、左姿勢安定爪 70 と同様に、右オーガ軸 46 の外側オーガブレード 55 の前端部 73 に対して位相を略 180° ずらして配置されている (図 3 も参照)。

よって、右姿勢安定爪 80 を、左オーガ軸 45 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせて配置する。

なお、右姿勢安定爪 80 は、左姿勢安定爪 70 と同一形状なので、右姿勢安定爪 80 の各構成部に左姿勢安定爪 70 と同一符号を付して説明を省略する。

【0031】

このように、左姿勢安定爪 70 を、右オーガ軸 46 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせ、右姿勢安定爪 80 を、左オーガ軸 45 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせて配置した理由については図 15 で説明する。

【0032】

左オーガ軸 45 の中間部位 82 に中間支持部材 83 を取り付け、この中間支持部材 83 のブレードホルダ 84 に中間オーガブレード 56 をボルト 85、85 およびナット 86、86 (ナット 86 は図 8 参照) で取り付ける。

【0033】

左オーガ軸 45 の内側部位 91 に内側支持部材 92 を取り付け、この内側支持部材 92 のブレードホルダ 93 に内側オーガブレード 57 をボルト 94、94 およびナット 95、95 (ナット 95 は図 8 参照) で取り付け、内側支持部材 92

の爪ホルダ 97 に左打込み爪 100 をボルト 98 およびナット 99 (ナット 99 は図 8 参照) で設けることで、内側オーガブレード 57 の近傍に左打込み爪 100 を配置する。

【0034】

左打込み爪 100 は、内側オーガブレード 57 に対して位相を略 180° ずらして配置することで (図 3、図 6 も参照)、右オーガ軸 46 に設けた内側オーガブレード 57 の前端部 107 に対向させたものである (図 6、図 8 も参照)。

【0035】

この左打込み爪 100 は、内側支持部材 92 の爪ホルダ 97 に配置する基端部 101 と、この基端部 101 から内側に湾曲状に折り曲げた湾曲爪部 102 (図 6、図 8 も参照) とからなる。

基端部 101 を一定の幅で形成するとともに、湾曲爪部 102 を基端部 101 より僅かに狭い幅で形成する。

なお、基端部 101 および湾曲爪部 102 の幅は、これに限定するものではなく適宜決めることができる。

【0036】

左打込み爪 100 の基端部 101 を爪ホルダ 97 に配置し、爪ホルダ 97 および基端部 101 にボルト 103 を通し、ボルト 103 にナット 104 を締め付けることにより、左打込み爪 100 を内側支持部材 92 の爪ホルダ 97 に取り付ける。

【0037】

右打込み爪 106 は、左打込み爪 100 と同様に、右オーガ軸 46 の内側オーガブレード 57 に対して位相を略 180° ずらして配置することで (図 3 も参照)、左オーガ軸 45 に設けた内側オーガブレード 57 の前端部 107 に対向させたものである (図 8 も参照)。

なお、右打込み爪 106 は、左打込み爪 100 と同一形状なので、右打込み爪 106 の構成部に左姿勢安定爪 70 と同一符号を付して説明を省略する。

左右の打込み爪 100, 106 を上述したように構成した理由については図 13 で詳しく説明する。

【0038】

ここで、外側オーガブレード55、中間オーガブレード56および内側オーガブレード57は、それぞれ同一形状の部材である。

また、外側支持部材64、中間支持部材83および内側支持部材92は、それぞれ同一形状の部材である。

【0039】

左オーガ軸45の内側支持部材92の内側で、動力伝達部材43の近傍に、支持部材109を取り付け、この支持部材109に左雪除去爪110を設けることにより、内側オーガブレード57の前端部107に対して位相を所定角（一例として、反時計回り方向に略30°）ずらした状態に配置する（図3も参照）。

なお、所定角の30°は任意に設定することができる。

【0040】

左雪除去爪110は、左オーガ軸45の内側支持部材92内側で、動力伝達部材43近傍の部位に支持部材109を取り付け、この支持部材109の爪ホルダ111にボルト止めしたものである。

すなわち、この左雪除去爪110は、爪ホルダ111に配置する基端部112と、この基端部112から内側に折り曲げた内折曲部113と、この内折曲部113から半径方向外向きに延ばした延出部114と、この延出部114から外側に折り曲げた爪部115とからなる。

【0041】

基端部112、内折曲部113および延出部114を一定の幅で形成するとともに、爪部115を基端部112、内折曲部113および延出部114より僅かに狭い幅で形成し、内折曲部113、延出部114および爪部115で略コ字形を形成する。

なお、基端部112、内折曲部113、延出部114および爪部115の幅は、これに限定するものではなく適宜決めることができる。

【0042】

左雪除去爪110の基端部112を支持部材109に配置し、支持部材109の爪ホルダ111および基端部112にボルト116を通し、ボルト116にナ

ット 117 (ナット 117 は右雪除去爪 120 を参照) を締め付けることにより、左雪除去爪 110 を支持部材 109 に取り付ける。

【0043】

この際に、左雪除去爪 110 の基端部 112 を動力伝達部材 43 の左外壁部 47 に近づけた状態に対向させる。

さらに、基端部 112 から内折曲部 113 を内側に折り曲げることで、内折曲部 113 を動力伝達部材 43 の外周壁部 (上・下の壁部および前・後の壁部) 48 のうちの左側外周壁部 48a に対向させる。

【0044】

右雪除去爪 120 は、左雪除去爪 110 と同様に、右オーガ軸 45 の内側支持部材 92 内側で、動力伝達部材 43 近傍の部位に支持部材 109 を取り付け、この支持部材 109 の爪ホルダ 111 にボルト止めしたものである。

なお、右雪除去爪 120 は、左雪除去爪 110 と同一形状なので、右雪除去爪 120 の構成部に左雪除去爪 110 と同一符号を付して説明を省略する。

【0045】

上述したように左姿勢安定爪 70 を、右オーガ軸 46 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせ、右姿勢安定爪 80 を、左オーガ軸 45 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせて配置した理由については図 15 で説明する。

【0046】

図 3 は本発明に係る除雪機のオーガ装置を示す側面図である。

オーガ装置 30 は、外側オーガブレード 55 に対して内側オーガブレード 57 をオーガ軸廻りに 120° 後方にずらして配置し、内側オーガブレード 57 に対して中間オーガブレード 56 をオーガ軸廻りに 120° 後方にずらして配置したものである。

さらに、外側オーガブレード 55、中間オーガブレード 56 および内側オーガブレード 57 は、それぞれの外周角 θ が、一例として略 150° になるように形成したものである。

【0047】

また、オーガ装置 3 0 は、側面視において、外側オーガブレード 5 5 の後端部に内側オーガブレード 5 7 の前端部 1 0 7 を重ね合わせ、内側オーガブレード 5 7 の後端部 1 0 8 に中間オーガブレード 5 6 の前端部 1 2 2 を重ね合わせ、中間オーガブレード 5 6 の後端部 1 2 3 に外側オーガブレード 5 5 の前端部 7 3 を重ね合わせたものである。

【 0 0 4 8 】

よって、オーガ装置 3 0 を矢印の如く回転して、外側オーガブレード 5 5、内側オーガブレード 5 7、中間オーガブレード 5 6 の順に雪を崩す際に、外側オーガブレード 5 5 による雪崩し作業を完了する前に、内側オーガブレード 5 7 による雪崩し作業を開始する。

【 0 0 4 9 】

さらに、内側オーガブレード 5 7 による雪崩し作業を完了する前に、中間オーガブレード 5 6 による雪崩し作業を開始する。

加えて、中間オーガブレード 5 6 による雪崩し作業を完了する前に、外側オーガブレード 5 5 による雪崩し作業を開始する。

このように、外側オーガブレード 5 5、内側オーガブレード 5 7、中間オーガブレード 5 6 の順に雪を連続的に崩して、除雪作業性を高めることができる。

【 0 0 5 0 】

図 4 は本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する外側オーガブレードおよび左姿勢安定爪を示す側面図である。

外側支持部材 6 4 は、左オーガ軸 4 5 に貫通孔 1 2 5 を嵌め込み、左オーガ軸 4 5 に溶接で接合し、外側オーガブレード 5 5 を取り付けるブレードホルダ 6 5 と、左姿勢安定爪 7 0 を取り付ける爪ホルダ 6 8 とを略 1 8 0° ずらした位置に備える。

【 0 0 5 1 】

外側オーガブレード 5 5 は、外周角 θ を、一例として略 1 5 0° に設定した湾曲状のブレードであり、前端部 7 3 の内周側に取付部 1 2 6 を形成し、この取付部 1 2 6 を外側支持部材 6 4 のブレードホルダ 6 5 にボルト 6 6、6 6 およびナット 6 7、6 7 (ナット 6 7 は図 2 に示す右オーガ軸 4 6 の外側オーガブレード

55を参照)で取り付け、後端部74側を自由端としたブレードである。

【0052】

外側オーガブレード55を一箇所の取付部126のみで、ブレードホルダ65に取り付けることで、外側オーガブレード55、特に外周側をある程度弾性変形させることができる。

外側オーガブレード55を弾性変形させる理由については図13(a)で後述する。

【0053】

左姿勢安定爪70は、外側支持部材64の爪ホルダ68に基端部76をボルト71およびナット72(ナット72は図2に示す右姿勢安定爪80を参照)で取り付けることにより、外側オーガブレード55の前端部73に対して略180°ずらした位置に配置するとともに、爪部79の先端を外側オーガブレード55の外周に沿った円弧の近傍に配置したものである。

【0054】

図5は本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する中間オーガブレードを示す側面図である。

中間支持部材83は、外側支持部材64(図4参照)と同一部材であり、外側支持部材64(図3参照)に対して時計回り方向(左オーガ軸45廻り後方)に240°ずらして取り付けられたものである。

【0055】

中間オーガブレード56は、外側オーガブレード55(図3参照)と同一部材であり、前端部122の内周側に取付部129を形成し、この取付部129を中間支持部材83のブレードホルダ84にボルト85、85およびナット86、86(ナット86は図8参照)で取り付けられたものである。

よって、中間オーガブレード56を外側オーガブレード55(図3参照)に対して左オーガ軸45の廻り後方に240°ずらして取り付ける。

【0056】

中間オーガブレード56を取付部129のみで、ブレードホルダ84に取り付けることにより、中間オーガブレード56、特に外周側をある程度弾性変形させ

ることができる。

中間オーガブレード56を弾性変形させる理由については図13(a)で後述する。

【0057】

図6は本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する内側オーガブレードおよび左打込み爪を示す側面図である。

内側支持部材92は、外側支持部材64(図4参照)と同一部材であり、外側支持部材64に対して時計回り方向(左オーガ軸45廻り後方)に120°ずらして取り付けたものである。

【0058】

内側オーガブレード57は、外側オーガブレード55(図3参照)と同一部材であり、前端部107の内周側に取付部131を形成し、この取付部131を内側支持部材92のブレードホルダ93にボルト94、94およびナット95、95(ナット95は図2に示す右オーガ軸46の内側オーガブレード57を参照)で取り付けたものである。

よって、内側オーガブレード57を外側オーガブレード55に対して左オーガ軸45の廻り後方に120°ずらして取り付ける。

【0059】

内側オーガブレード57を取付部131のみで、ブレードホルダ93に取り付けることにより、内側オーガブレード57、特に外周側をある程度弾性変形させることができる。

内側オーガブレード57を弾性変形させる理由については図13(a)で後述する。

【0060】

左打込み爪100は、内側支持部材92の爪ホルダ97に基端部101をボルト98およびナット99(ナット98は図8参照)で取り付けることにより、内側オーガブレード57の前端部107に対して略180°ずらした位置に配置するとともに、湾曲爪部102の先端を内側オーガブレード57の外周に沿った円弧132の近傍に配置したものである。

なお、円弧 132 は、外側オーガブレード 55 の外周に沿った円弧 127 と同じ半径である。

【0061】

ここで、右側のオーガ 51（図 2 参照）は、左側のオーガ 50 に対して位相が 180° ずれている。よって、左打込み爪 100 は、右オーガ軸 46 の内側オーガブレード 57（想像線で示す）の前端部 107 に対向させた状態に配置される。

これにより、左打込み爪 100 と右オーガ軸 46 の内側オーガブレード 57 との間に流れ込んだ雪塊を、左打込み爪 100 と右オーガ軸 46 の内側オーガブレード 57 とで掴んで後方に送ることができる。

【0062】

図 7 は本発明に係る除雪機のオーガ装置の左雪除去爪を示す側面図である。

支持部材 109 は、内側支持部材 92（図 6 参照）に対して反時計回り方向（左オーガ軸 45 廻り後方）に略 30° ずらした状態で、左オーガ軸 45 に貫通孔 134 を嵌め込み、左オーガ軸 45 に溶接で接合し、一对の爪ホルダ 111, 111 を 180° ずらした位置に備える。

【0063】

左雪除去爪 110 は、支持部材 109 の一对の爪ホルダ 111, 111 のうち的一方（図 7 では上方の爪ホルダ 111）に基端部 112 をボルト 116 およびナット 117（ナット 117 は図 2 に示す右雪除去爪 120 を参照）で取り付けることにより、内側オーガブレード 57 の前端部 107 に対して位相を所定角（一例として、略 30° ）ずらした状態に配置するとともに、爪部 115 の先端を内側オーガブレード 57 の外周に沿った円弧 132 の近傍に配置したものである。

【0064】

この左雪除去爪 110 によれば、左雪除去爪 110 の基端部 112 を動力伝達部材 43 の左外壁 47 に近づけた状態で対向させることができ、さらに基端部 112 から内折曲部 113 を内側に折り曲げることで、内折曲部 113 を動力伝達部材 43 の外周壁部 48 のうちの左側外周壁部 48a に対向させる（図 2 も参照

）。

【0065】

図8は本発明に係る除雪機のオーガ装置を示す平面図である。

オーガ装置30は、左オーガ軸45に左側のオーガ50を備えるとともに、右オーガ軸46に右側のオーガ51を備える。右側のオーガ51は、左側のオーガ50に対して位相を 180° ずらしたものである。

【0066】

左側のオーガ50は、左オーガ軸45に外側から車幅方向中央に向けて外側オーガブレード55、中間オーガブレード56および内側オーガブレード57を順に備える。

右側のオーガ51は、左側のオーガ50と同様に、左オーガ軸46に外側から車幅方向中央に向けて外側オーガブレード55、中間オーガブレード56および内側オーガブレード57を順に備える。

【0067】

外側オーガブレード55および内側オーガブレード57を共通の第1の螺旋軌跡60に沿って配置し、この第1の螺旋軌跡60に対して位相をほぼ 180° ずらした第2の螺旋軌跡61に沿って中間オーガブレード56を配置する。

このように、外側オーガブレード55、内側オーガブレード57および中間オーガブレード56の3枚の部材のみで、位相を 180° ずらした第1、第2の螺旋状のブレードを構成する。

これにより、オーガ装置30の軽量化を図ることができるので、オーガ装置30を回転するためのオーガ駆動用エンジン（作業用エンジン）37（図1参照）の出力を抑えることができる。

【0068】

第1の螺旋軌跡60に沿って配置させた外側オーガブレード55および内側オーガブレード57において、外側オーガブレード55の後端部74と内側オーガブレード57の前端部107とを幅方向に所定間隔Lの間隙135を開けて配置した。

外側オーガブレード55の後端部74と内側オーガブレード57の前端部10

7とを所定間隔Lの間隙135を開けて配置した理由については、図13(a)で説明する。

【0069】

また、左姿勢安定爪70の爪部79を、車幅方向において左オーガ軸45の外側オーガブレード55の前端部73と略同じ位置Pに配置し、右姿勢安定爪80の爪部79を、車幅方向において右オーガ軸46の外側オーガブレード55の前端部73と略同じ位置Pに配置する。

さらに、左打込み爪100を右側オーガ軸46の内側オーガブレード57の前端部107に対向させ、右打込み爪106を左側オーガ軸45の内側オーガブレード57の前端部107に対向させる。

【0070】

また、左雪除去爪110の基端部112を動力伝達部材43の左外壁部47に近づけた状態に対向させ、基端部112から内折曲部113を内側に折り曲げることで、内折曲部113を動力伝達部材43の外周壁部48のうちの左側外周壁部48aに対向させることが可能になる。

【0071】

加えて、右雪除去爪120の基端部112（図2参照）を動力伝達部材43の右外壁部に近づけた状態に対向させ、基端部112から内折曲部113を内側に折り曲げることで、内折曲部113を動力伝達部材43の外周壁部48のうちの右側外周壁部48bに対向させることが可能になる。

【0072】

図9は本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する外側オーガブレードを示す斜視図である。なお、一例として外側オーガブレード55について説明するが、中間オーガブレード56、内側オーガブレード57も同様に形成されている。

【0073】

外側オーガブレード55は、外周140に所定間隔をおいて複数（一例として、4個）の略V字状の切欠141…を形成することにより複数（一例として、4個）の切削刃142…を形成し、切削刃142の刃先143から中央144までを湾曲状に形成して切込み刃145とするとともに、切込み刃145に（一

例として 2 個) の鋸刃 146a, 146b を設け、切削刃 142 の中央 144 から刃末 148 までを外周 140 に沿わせて削ぎ刃 148 とし、切削刃 148 を幅方向外側に、例えば半径 R で湾曲させ、削ぎ刃 148 の後端部を幅方向内側に折り曲げて折返刃 149 としたものである。

切込み刃 145 に鋸刃 146a, 146b を設けるために、切込み刃 145 に凹部 153, 153 が形成されている。

【0074】

外側オーガブレード 55 の後端部 74 には、切込み刃 145 の先端側の部位 151 のみを備える。

なお、この外側オーガブレード 55 の前端部 73 から後端部 74 までの範囲を、外周 140 に沿って幅方向外側に湾曲状に突出させた湾曲補強部 152 とする。湾曲補強部 152 を備えることで、外側オーガブレード 55 の強度を確保する。

【0075】

外側オーガブレード 55 の外周 140 に複数の切削刃 142... を形成し、切削刃 142 の前半分を切込み刃 145 とし、この切込み刃 145 に鋸刃 146a, 146b を形成した理由については図 14 で説明する。

【0076】

図 10 は本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する外側オーガブレードを示す平面図である。

切削刃 142 を、一例として半径 R で幅方向外側に湾曲させ、削ぎ刃 148 の後端部を幅方向内側に折り曲げた折返刃 149 とする。

切削刃 142 を、半径 R で幅方向外側に湾曲させることで、切削刃 142 の前半分を構成する切込み刃 145 の幅を W1、切削刃 142 の後半を構成する削ぎ刃 148 のうちの折返刃 149 を除いた部位 154 の幅を W2、折返刃 149 の幅を W3 にする。

【0077】

加えて、切込み刃 145 に、削ぎ刃 148 のうちの折返刃 149 を除いた部位 154 を前後方向においてオーバーラップさせ、この部位 154 から折返刃 149

を連続させて内側に配置する。

このように、切込み刃 145 に、削ぎ刃 148 のうちの折返刃 149 を除いた部位 154 を前後方向においてオーバーラップさせ、さらに削ぎ刃 148 の後端部を幅方向内側に折り曲げて折返刃 149 とした理由については頭 14 で説明する。

【0078】

なお、本実施形態では、切削刃 142 を半径 R で幅方向外側に円弧状に湾曲させた例について説明したが、湾曲の形状は円弧状に限らないで、任意の形状で湾曲に形成することが可能である。

【0079】

次に、除雪機の作用を図 11～図 15 に基づいて説明する。

図 11 (a)～(c) は本発明に係る除雪機の作用を示す第 1 作用説明図であり、外側オーガブレード 55、中間オーガブレード 56 および内側オーガブレード 57 を模式化して示す。

(a) に示すように、外側オーガブレード 55 および内側オーガブレード 57 を共通の第 1 の螺旋軌跡 60 に沿って配置し、この第 1 の螺旋軌跡 60 に対して位相をほぼ 180° ずらした第 2 の螺旋軌跡 61 に沿って中間オーガブレード 56 を配置した。

【0080】

左オーガ軸 45 で左側のオーガ 50 を矢印①の如く回転させて、外側オーガブレード 55 で雪 155 を崩す際に、同時に中間オーガブレード 56 でも雪 155 を崩す。

また、外側オーガブレード 55 で崩した雪体 156 を、外側オーガブレード 55 に沿って矢印②の如く送る。

【0081】

(b) において、左オーガ軸 45 で左側のオーガ 50 を矢印①方向に 90° 回転する。外側オーガブレード 55 で継続して雪 155 を崩すとともに、外側オーガブレード 55 の途中まで送った雪体 156 を、外側オーガブレード 55 に沿って、矢印③の如く外側オーガブレード 55 の後端部 74 にあたる位置 P1 まで継

続して送る。

【0082】

(c)において、左オーガ軸で左側のオーガ50を矢印①方向に180°回転する。外側オーガブレード55で雪155を崩す作業が完了して、内側オーガブレード57で雪155を崩す。

一方、外側オーガブレード55で位置P1まで送った雪体156を、中間オーガブレード56で受けて、中間オーガブレード56に沿って矢印④の如く送る。

【0083】

図12(a)～(c)は本発明に係る除雪機の作用を示す第2作用説明図であり、外側オーガブレード55、中間オーガブレード56および内側オーガブレード57を模式化して示す。

(a)において、左オーガ軸45で左側のオーガ50を矢印①方向に270°回転する。内側オーガブレード57で継続して雪155を崩すとともに、中間オーガブレード56でも雪155を崩す。

一方、中間オーガブレード56の途中まで送った雪体156を、中間オーガブレード56に沿って、矢印⑤の如く中間オーガブレード56の後端部123方向に継続して送る。

にあたる位置P2まで継続して送る。

【0084】

(b)において、左オーガ軸45で左側のオーガ50を矢印①方向に360°回転する。内側オーガブレード57で雪155を崩す作業が完了し、中間オーガブレード56で雪155を崩す。

一方、中間オーガブレード56で送っている雪体156が、中間オーガブレード56の後端部123にあたる位置P2まで到達する。

【0085】

(c)において、左オーガ軸45で左側のオーガ50を矢印①方向に450°回転する。中間オーガブレード56で雪155を崩す作業が完了して、外側オーガブレード55で雪155を崩す。

一方、中間オーガブレード56で位置P2（（b）参照）まで送った雪を、内側オーガブレード57で受け、内側オーガブレード57に沿って矢印⑥の如く送る。

【0086】

これにより、外側オーガブレード55で崩した雪体156を、中間オーガブレード56を介して内側オーガブレード57まで送り、内側オーガブレード57で車幅方向中央のプロアハウジング31まで掻き集めることができる。

また、外側オーガブレード55および内側オーガブレード57を共通の第1の螺旋軌跡60（図11（a）参照）に沿って配置し、第2の螺旋軌跡61（図11（a）参照）に沿って中間オーガブレード56を配置させたので、外側オーガブレード55や内側オーガブレード57で雪155を崩す際に、同時に中間オーガブレード56でも雪155を崩すことが可能になり、雪155を効率よく崩すことができる。

【0087】

図13（a）、（b）は本発明に係る除雪機の作用を示す第3作用説明図である。

左オーガ軸45で左側のオーガ50を矢印aの如く回転するとともに、右オーガ軸46で右側のオーガ51を矢印aの如く回転する。左右の打込み爪100、106を、左右のオーガ50、51と同様に矢印a方向に回転させて雪155に食い込ませる。

【0088】

よって、左右の打込み爪100、106を雪155に食い込ませるときの衝撃力で雪155中の雪塊を破碎して、雪155を効率よく崩すことができる。

さらに、左右の打込み爪100、106を雪155に食い込ませることで、左右の打込み爪100、106がアンカーの役割をはたし、左右のオーガ50、51の浮き上がりを防止することができる。

【0089】

加えて、左打込み爪100を、右オーガ軸46に設けた内側オーガブレード57の前端部107に対向するように配置し、右打込み爪106を、左オーガ軸4

5に設けた内側オーガブレード57の前端部107に対向するように配置した。

よって、車幅方向中央に配置した動力伝達部材43の前方の雪塊157を、左打込み爪100と右オーガ軸46の内側オーガブレード57とで掴んで矢印bの如く後方に送ることや、右打込み爪106と左オーガ軸45の内側オーガブレード57とで掴んで矢印bの如く後方に送ることができる。

【0090】

加えて、図11～図12で説明したように、左右のオーガ50、51で動力伝達部材43の前方に掻き集めた雪158（便宜上、上述した雪塊157の符号を代えて、「掻き集めた雪」として説明する）を、左打込み爪100と右オーガ軸46の内側オーガブレード57とで矢印bの如く掴んで後方に送ることや、右打込み爪106と左オーガ軸45の内側オーガブレード57とで掴んで矢印bの如く後方に送ることができる。

【0091】

ここで、左右のオーガ50、51後方の車幅方向中央にはブローア40（図1参照）を備えているので、車幅方向中央の雪塊157や中央に掻き集めた雪158をブローア40に効率よく送り、除雪作業性の向上を図ることができる。

【0092】

また、左側のオーガ50を、外側オーガブレード55、中間オーガブレード56および内側オーガブレード57に3分割し、右側のオーガ51を、外側オーガブレード55、中間オーガブレード56および内側オーガブレード57に3分割した。

よって、各オーガブレード55、56、57をコンパクトに形成して、それぞれの支持部材64、83、92のみの一箇所でオーガ軸45に取り付けることができる。

【0093】

これにより、例えば外側オーガブレード55とオーガハウジング35の間の隙間136に、石などの異物160が侵入した場合に、外側オーガブレード55が弾性変形させることができる。

よって、左右のオーガ50、51を回転させたままの状態、侵入した異物1

60を外側オーガブレード55とオーガハウジング35の間から逃がすことができる。

【0094】

さらに、中間オーガブレード56や、内側オーガブレード57も、外側オーガブレード55と同様に異物160を逃がすことができる。

したがって、それぞれのオーガブレード55, 56, 57とオーガハウジング35の間の隙間136, 137, 138に異物160を噛み込むことを防止することができる。

【0095】

また万が一、それぞれのオーガブレード55, 56, 57とオーガハウジング35の間の隙間136, 137, 138に異物160を噛み込んだ場合でも、作業者がオーガブレード55, 56, 57を弾性変形させて噛み込んだ異物160を簡単に外すことができる。

この結果、噛み込んだ異物160を取り除く手間を省くことができ、オーガ装置30の稼働率を上げて除雪作業性を高めることができる。

【0096】

加えて、外側オーガブレード55の後端部74と内側オーガブレード57の前端部107とを幅方向に所定間隔Lの間隙135を開けて配置した。

よって、外側オーガブレード55とオーガハウジング35との間の隙間136や、内側オーガブレード57とオーガハウジング35との間の隙間137に異物160が侵入した場合でも、侵入した異物160を外側オーガブレード55の後端部74と内側オーガブレード57の前端部107との間隙135から逃がして異物160を噛み込むことを防止することができる。

【0097】

図14(a), (b)は本発明に係る除雪機の作用を示す第4作用説明図である。

外側オーガブレード55の外周140に複数の切削刃142...を形成し、切削刃142の刃先143から中央144までを湾曲状に形成して切込み刃145とした。

よって、左オーガ軸 45 で外側オーガブレード 55 を矢印 a の如く回転することにより、切込み刃 145 を、雪（特に、雪塊）155 に切り込ませて雪 155 を崩すことができる。

【0098】

また、切込み刃 145 に鋸刃 146 a, 146 b を設けた。よって、切込み刃 145 を、雪 155 に切り込ませた際に、雪（特に、雪塊や氷状の固い雪）155 を鋸刃 146 a, 146 b で破碎することができる。

【0099】

加えて、切削刃 142 を、一例として半径 R で幅方向外側に湾曲させ、削ぎ刃 148 の後端部を幅方向内側に折り曲げた折返刃 149 とした。

よって、左オーガ軸 45 で外側オーガブレード 55 を矢印 a の如く回転することにより、切込み刃 145 や鋸刃 146 a, 146 b で雪 155 を矢印 c の如く崩す。

【0100】

切込み刃 145 や鋸刃 146 a, 146 b で雪 155 をした後、崩した位置に削ぎ刃 148 のうちの折返刃 149 を除いた部位 154 をオーバーラップさせて雪 155 を矢印 d の如く崩す。

これにより、切込み刃 145 や鋸刃 146 a, 146 b で雪 155 を崩した際に発生するすじ状の除雪残りを、折返刃 149 を除いた削ぎ刃 154 で崩して除去することができる。したがって、すじ状の除雪残りをなくして除雪性を高めることができる。

【0101】

加えて、削ぎ刃 148 の後端部を幅方向内側に折り曲げて折返刃 149 とすることで、折返刃 149 を除いた部位 154 で矢印 d の如く雪 155 を崩した後、その内側の雪 155 を折返刃 149 で矢印 e の如く連続的に崩す。

このように、雪 155 を連続的に崩すことにより、折返刃 149 で雪 155 を効率よく崩すことができる。

【0102】

なお、本実施形態においては、切込み刃 145 に、削ぎ刃 148 のうちの折返

刃 149 を除いた部位 154 のみをオーバラップさせた例について説明したが、これに限らないで、切込み刃 145 に、削ぎ刃 148 のうちの折返刃 149 を除いた部位 154 と折返刃 149 との両方をオーバラップさせるように形成することも可能である。

【0103】

図 15 は本発明に係る除雪機の作用を示す第 5 作用説明図である。

左姿勢安定爪 70 を、右オーガ軸 46 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせ、右姿勢安定爪 80 を、左オーガ軸 45 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 に位相を合わせて配置した。

【0104】

よって、左右のオーガ軸 45, 46 で左右のオーガ 50, 51 を矢印 a の如く回転することにより、右オーガ軸 46 の外側オーガブレード 55 の前端部 73 を雪 155 に食い込ませて雪 155 を崩すときに、同時に左姿勢安定爪 70 を雪 155 に食い込ませることができる。

また、左オーガ軸 45 の外側オーガブレード 55 の前端部 73 を雪 155 に食い込ませて雪 155 を崩すときに、同時に右姿勢安定爪 80 を雪 155 に食い込ませることができる。

【0105】

これにより、左オーガ軸 45 に設けた外側オーガブレード 55 の前端部 73 が、雪 155 に食い込むときに発生する反力と略同じ大きさの反力を、右姿勢安定爪 80 に発生させる。

加えて、右オーガ軸 46 の外側オーガブレード 55 の前端部 73 が、雪 155 に食い込むときに発生する反力と略同じ大きさの反力を、左姿勢安定爪 70 に発生させる。

したがって、左右のオーガ 50, 51 に発生する反力のバランスを保ち、オーガ装置 30 の姿勢を安定させることができる。

【0106】

なお、左右の姿勢安定爪 70, 80 は、それぞれの先端に備えた爪部 79, 79 を雪 155 に食い込ませるときの衝撃力で雪 155 中の雪塊を破碎して、雪 1

55を効率よく崩し、さらに左右のオーガ50, 51の浮き上がりを防止する打込み爪の役割をはたすことができる。

【0107】

また、左雪除去爪110の基端部112を、動力伝達部材43の左外壁部47近傍に対向させ、内折曲部113を、動力伝達部材43の外周壁部48のうちの左側外周壁部48a近傍に対向させた。

さらに、右雪除去爪120の基端部112を、動力伝達部材43の右外壁部49（図8も参照）近傍に対向させ、内折曲部113を、動力伝達部材43の外周壁部48のうちの右側外周壁部48b近傍に対向させた。

【0108】

よって、左右のオーガ軸45, 46で左右のオーガ50, 51を矢印aの如く回転することにより、左雪除去爪110で、動力伝達部材43の外壁44のうちの左側半分（すなわち、左側壁部47および外周壁部48のうちの左側外周壁部48a）に堆積した雪を除去することができる。

【0109】

さらに、右雪除去爪120で、動力伝達部材43の外壁44のうちの右側半分（すなわち、右側壁部49および外周壁部48のうちの右側外周壁部48b）に堆積した雪を除去することができる（右側壁部49は図8参照）。

これにより、動力伝達部材43の外壁44に雪が堆積することを防いで、左右のオーガ50, 51で車幅方向中央に掻き集めた雪を、左右のオーガ50, 51後方のブロー40（図1参照）へ効率よく送って、除雪効率を高めることができる。

【0110】

さらに、動力伝達部材43の外壁44に雪が堆積することを防ぐことで、堆積した雪で左右のオーガ50, 51の回転を妨げないようにできる。

加えて、動力伝達部材43の外壁44に雪が堆積することを防ぐことで、堆積した雪でオーガ装置30の前進を妨げないようにできる。

このように、左右のオーガ50, 51の回転や、オーガ装置30の前進を妨げないようにすることで、左右のオーガ50, 51の雪面への食込み性を確保して

、除雪効率を高めることができる。

【0111】

なお、左右の雪除去爪110、120は、それぞれの先端に備えた爪部115、115を雪155に食い込ませるときの衝撃力で雪155中の雪塊を破碎して、雪155を効率よく崩す役割をはたすことができ、さらに左右のオーガ50、51の浮き上がりを防止する役割をはたすことができる。

【0112】

なお、前記実施形態では、左右の姿勢安定爪70、80を外折曲部77、延出部78および爪部79で略コ字形を形成した例について説明したが、これに限らないで、左右の姿勢安定爪70、80を任意の形状に形成することができる。

【0113】

また、前記実施形態では、左右の打込み爪100、106を湾曲爪部102、102で湾曲状に形成した例について説明したが、これに限らないで、左右の打込み爪100、106を任意の形状に形成することができる。

【0114】

さらに、前記実施形態では、左右の雪除去爪110、120を内折曲部113、延出部114および爪部115で略コ字形を形成した例について説明したが、これに限らないで、左右の雪除去爪110、120を任意の形状に形成することができる。

【0115】

また、前記実施形態では、左オーガ軸45の内側オーガブレード57の近傍に、この内側オーガブレード57に対して位相をずらして左打込み爪100を設け、右オーガ軸46の内側オーガブレード57の近傍に、この内側オーガブレード57に対して位相をずらして右打込み爪106を設けた例について説明したが、左オーガ軸45の任意の位置に左打込み爪100を設けるとともに、右オーガ軸46の任意の位置に右打込み爪106を設けることも可能である。

【0116】

【発明の効果】

本発明は上記構成により次の効果を発揮する。

請求項 1 は、左オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、右オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて左姿勢安定爪を設けるとともに、右オーガ軸の外側オーガブレード近傍に、左オーガ軸の外側オーガブレードに位相を合わせて右姿勢安定爪を設けた。

【0 1 1 7】

よって、右オーガ軸の外側オーガブレードを雪に食い込ませると際に、左姿勢安定爪を雪に食い込ませ、左オーガ軸の外側オーガブレードを雪に食い込ませる際に、右姿勢安定爪を雪に食い込ませることができる。

【0 1 1 8】

これにより、左オーガ軸の外側オーガブレードが雪に食い込む際に発生する反力と略同じ大きさの反力を右姿勢安定爪に発生させ、右オーガ軸の外側オーガブレードが雪に食い込む際に発生する反力と略同じ大きさの反力を左姿勢安定爪に発生させることができる。

したがって、左右のオーガに発生する反力のバランスを保ち、オーガ装置の姿勢を安定させることができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明に係る除雪機を示す側面図

【図 2】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を示す斜視図

【図 3】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を示す側面図

【図 4】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する外側オーガブレードおよび左姿勢安定爪を示す側面図

【図 5】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する中間オーガブレードを示す側面図

【図 6】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する内側オーガブレードおよび左打込

み爪を示す側面図

【図 7】

本発明に係る除雪機のオーガ装置の左雪除去爪を示す側面図

【図 8】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を示す平面図

【図 9】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する外側オーガブレードを示す斜視図

【図 10】

本発明に係る除雪機のオーガ装置を構成する外側オーガブレードを示す平面図

【図 11】

本発明に係る除雪機的作用を示す第 1 作用説明図

【図 12】

本発明に係る除雪機的作用を示す第 2 作用説明図

【図 13】

本発明に係る除雪機的作用を示す第 3 作用説明図

【図 14】

本発明に係る除雪機的作用を示す第 4 作用説明図

【図 15】

本発明に係る除雪機的作用を示す第 5 作用説明図

【図 16】

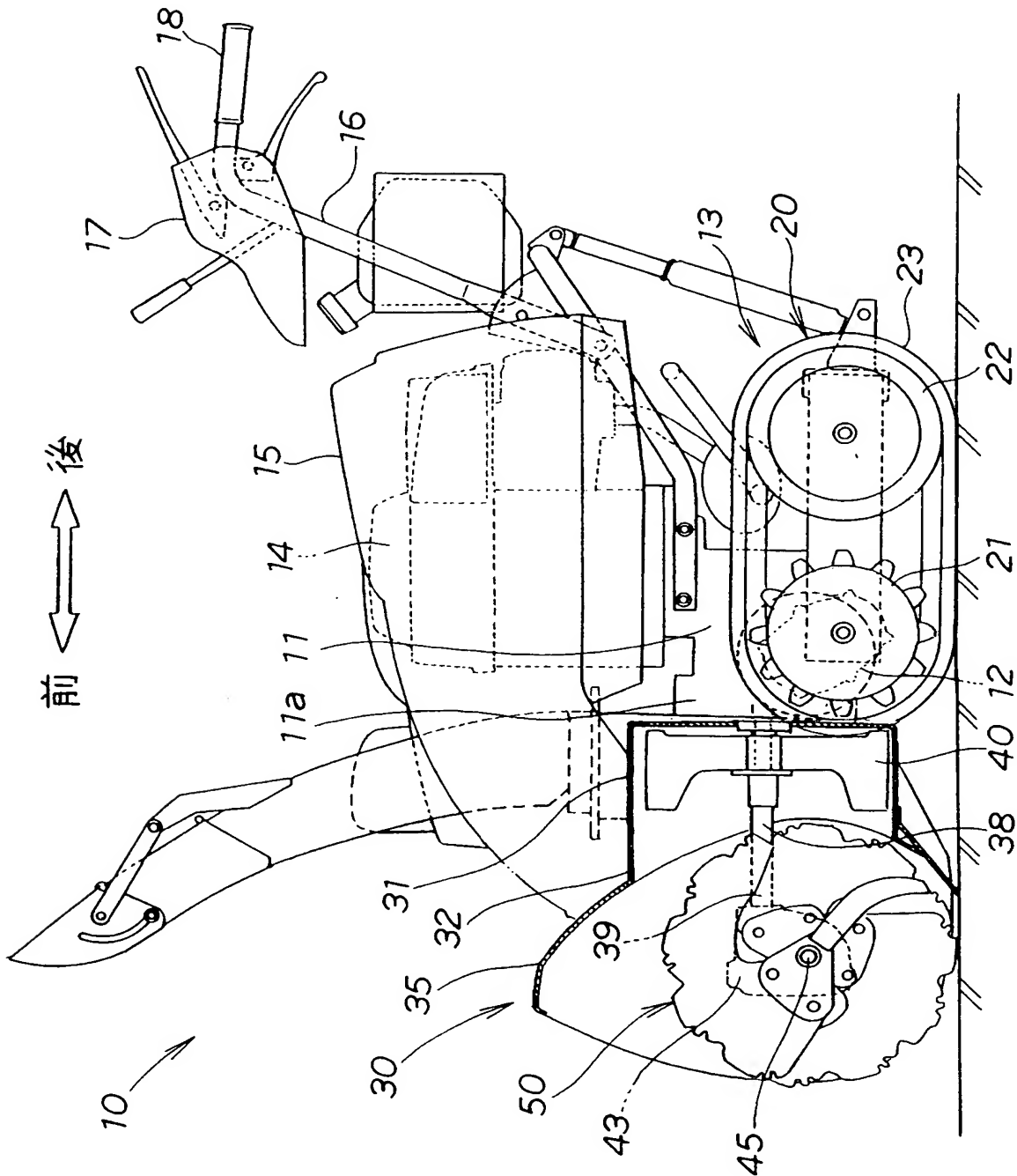
従来のオーガ装置を示す平面図

【符号の説明】

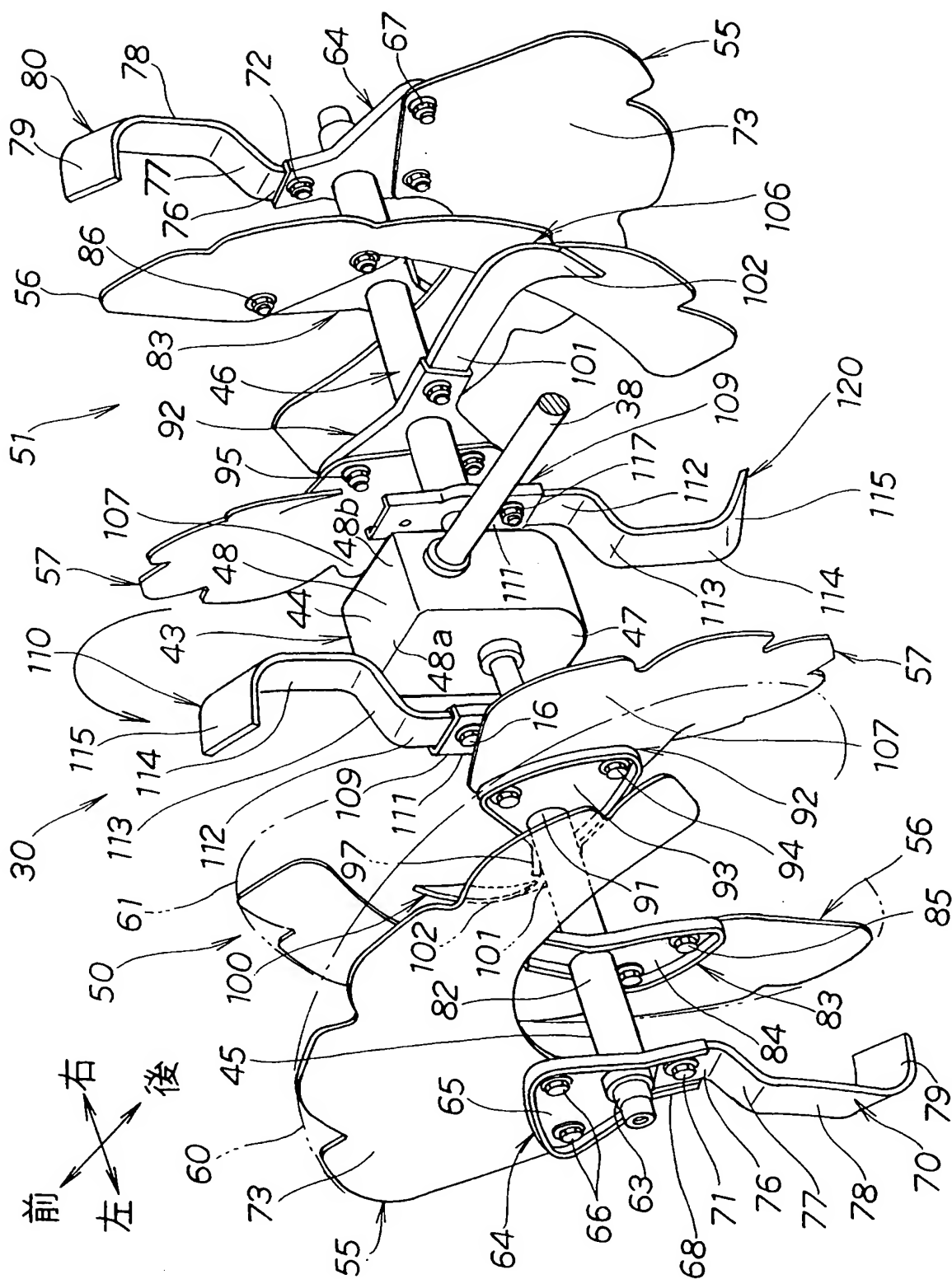
10…除雪機、30…オーガ装置、40…ブローア、45…左オーガ軸、46…右オーガ軸、50…左側のオーガ、51…右側のオーガ、55…外側オーガブレード、56…中間オーガブレード、57…内側オーガブレード、70…左姿勢安定爪、80…右姿勢安定爪、155…雪。

【書類名】 図面

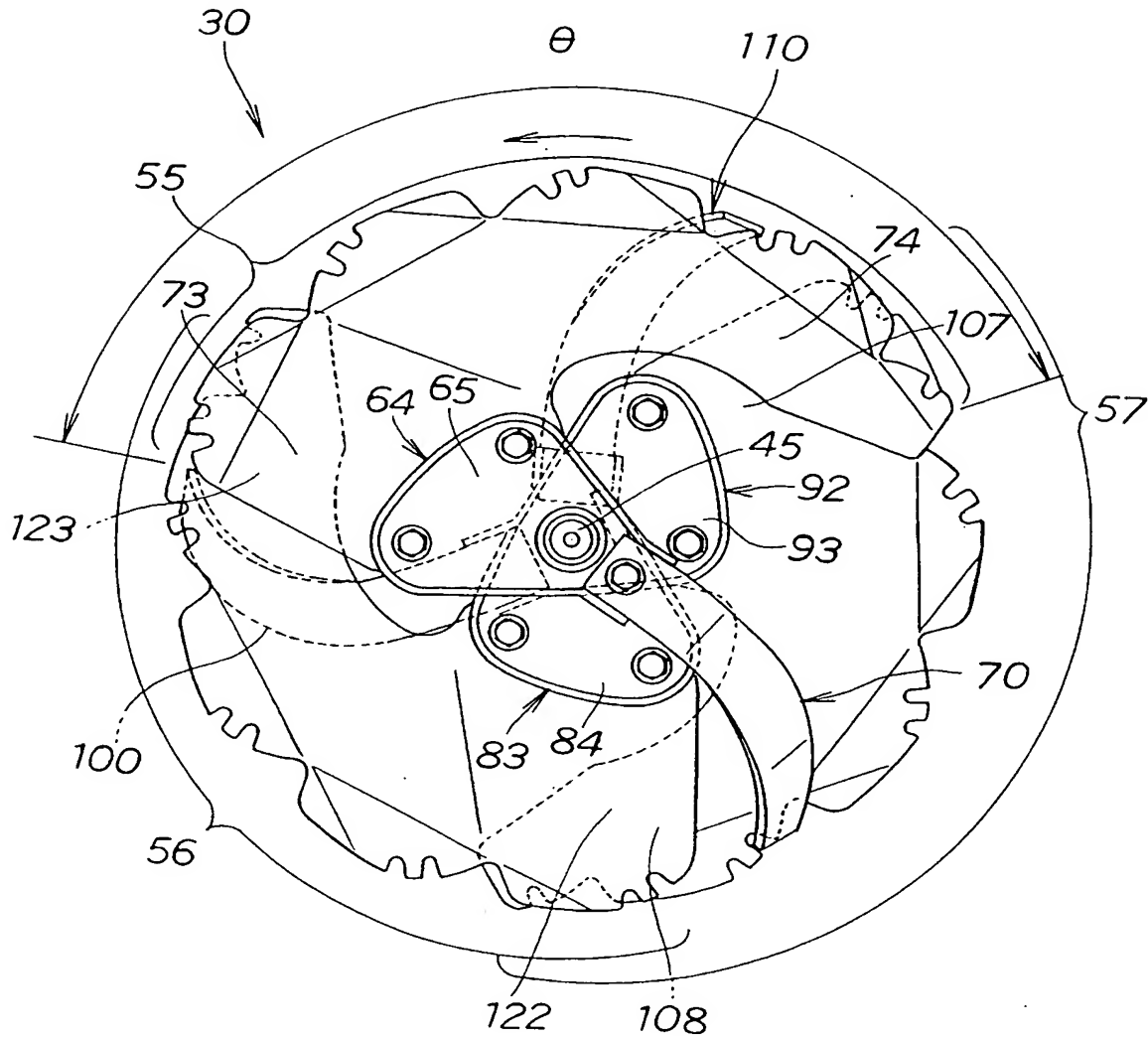
【図 1】



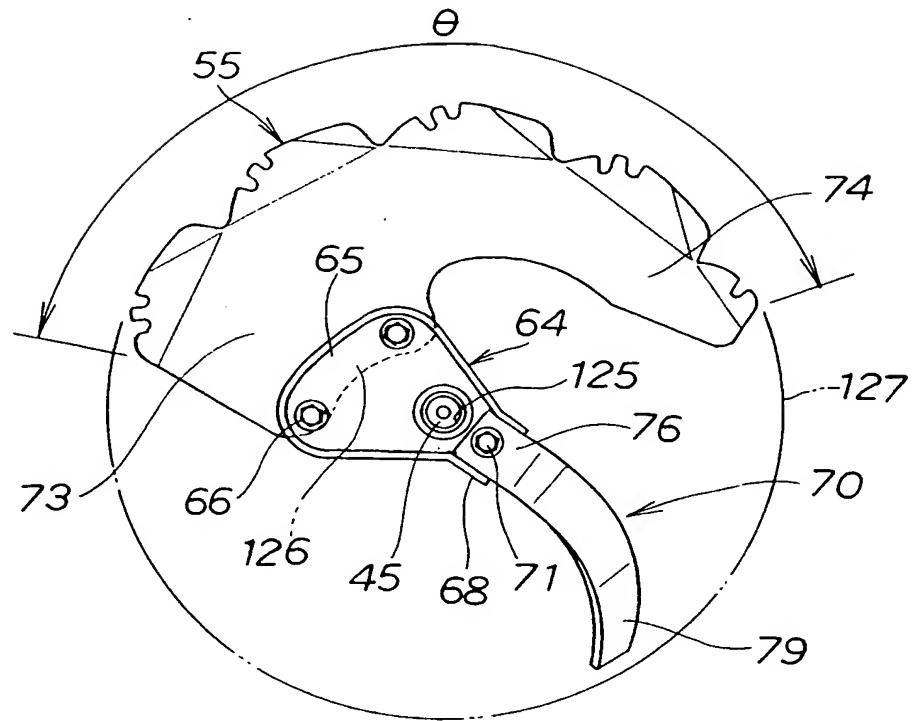
【図2】



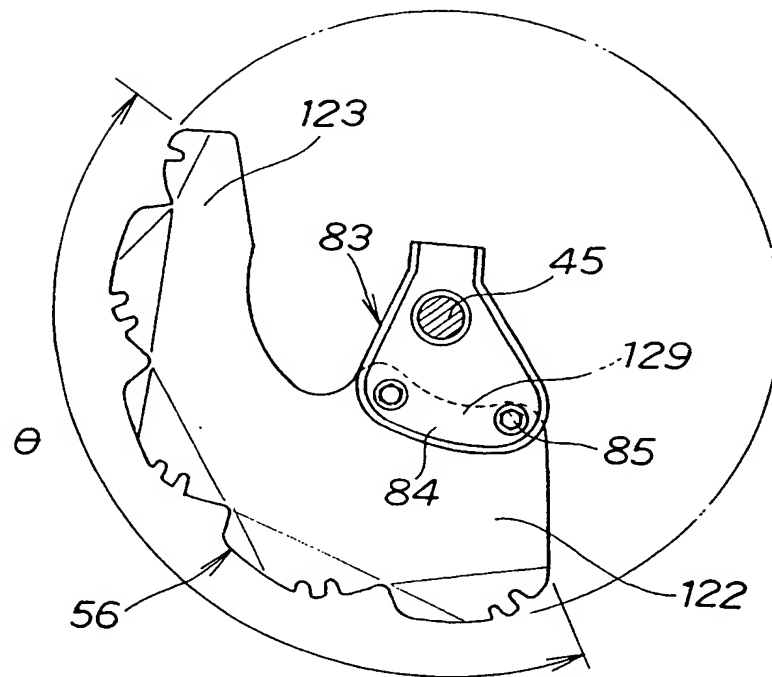
【図 3】



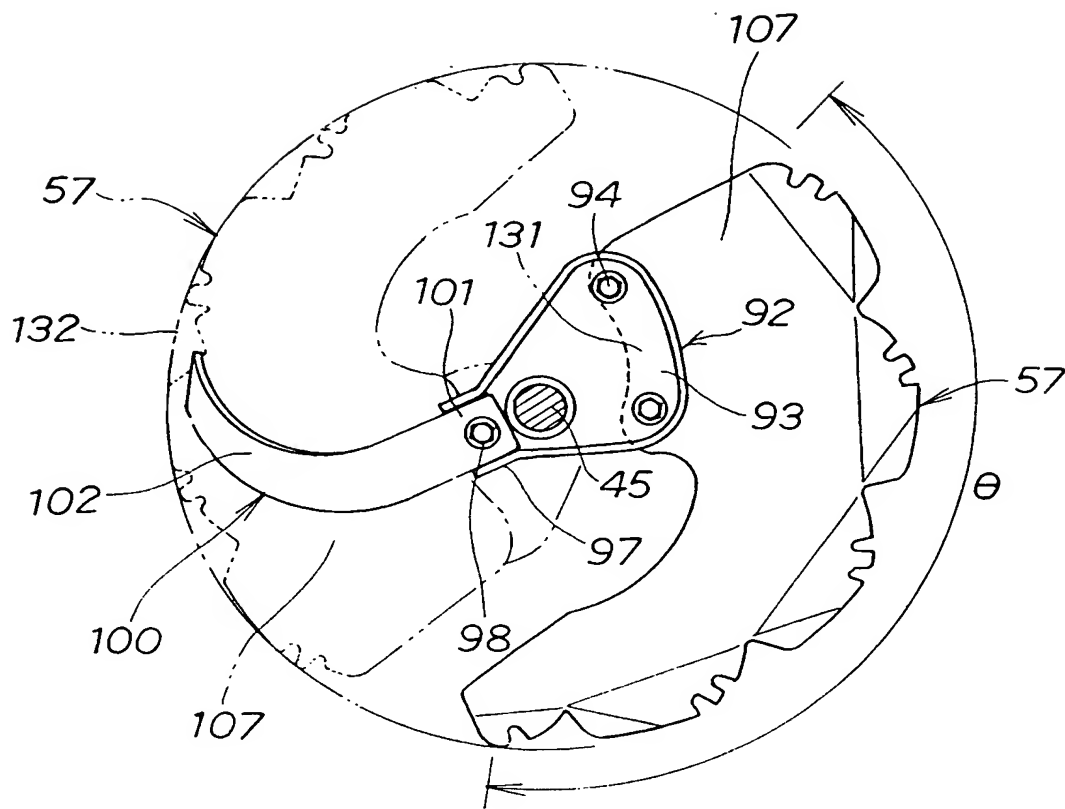
【図 4】



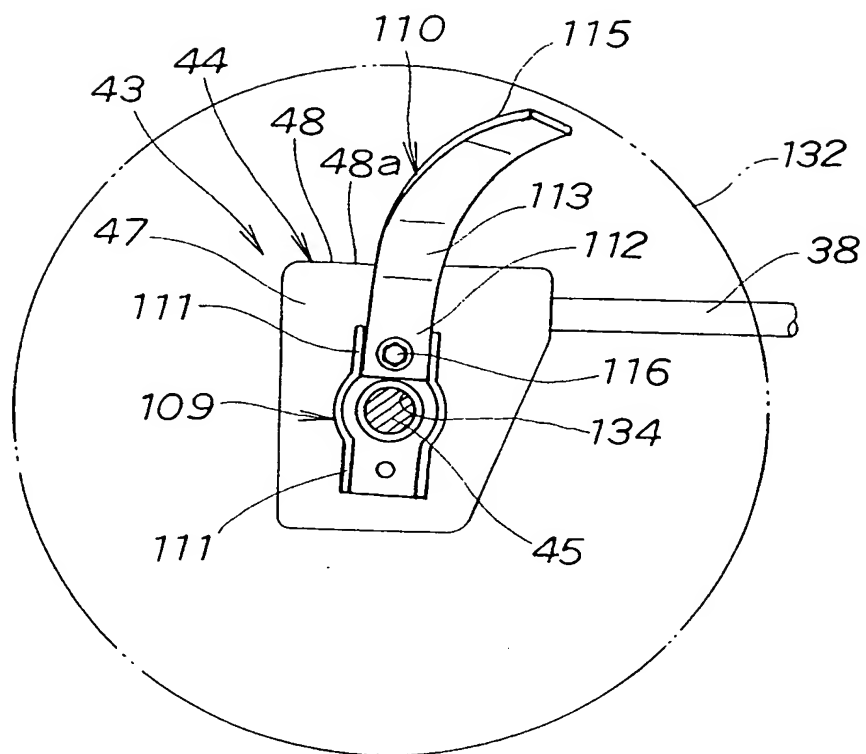
【図 5】



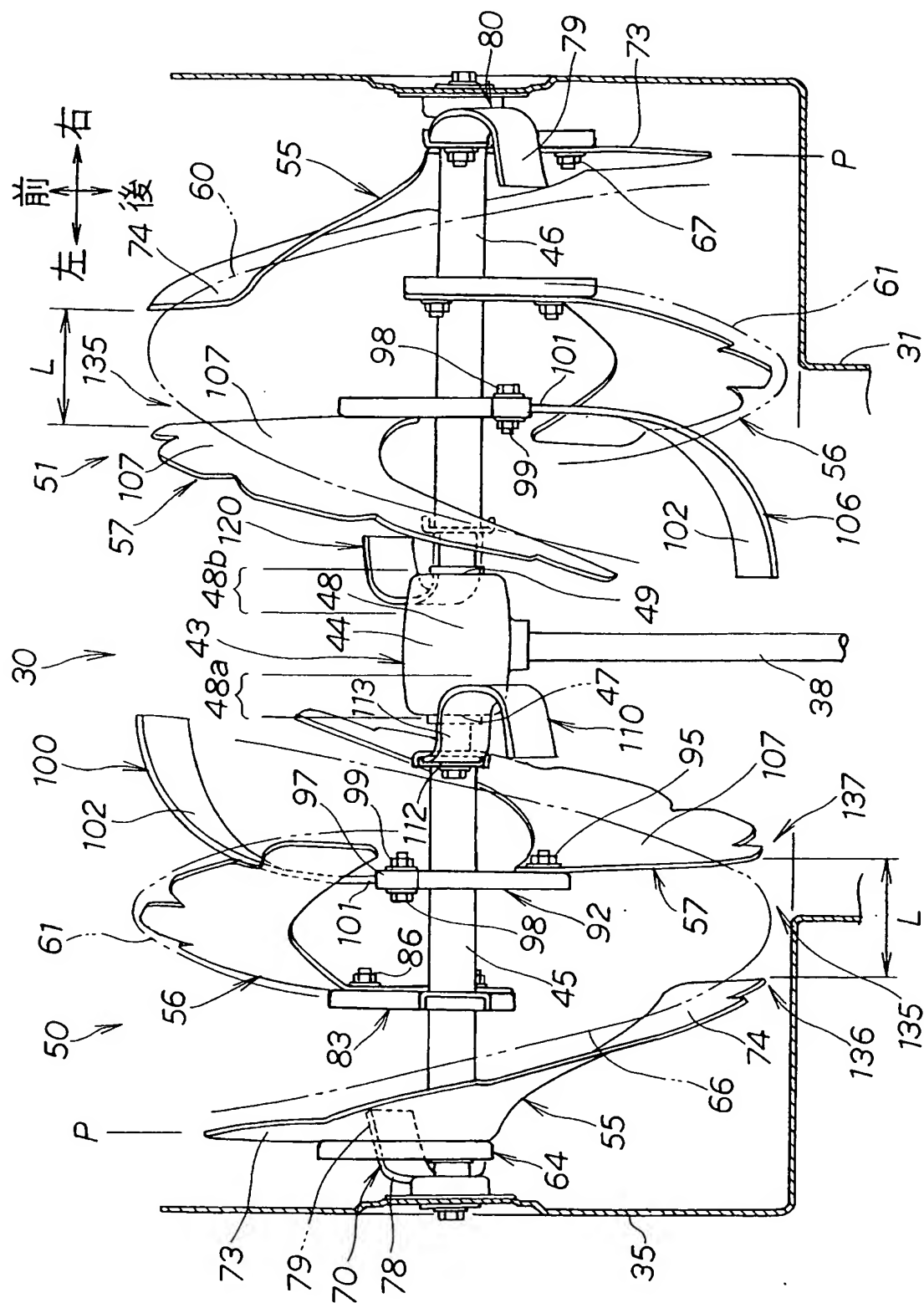
【図 6】



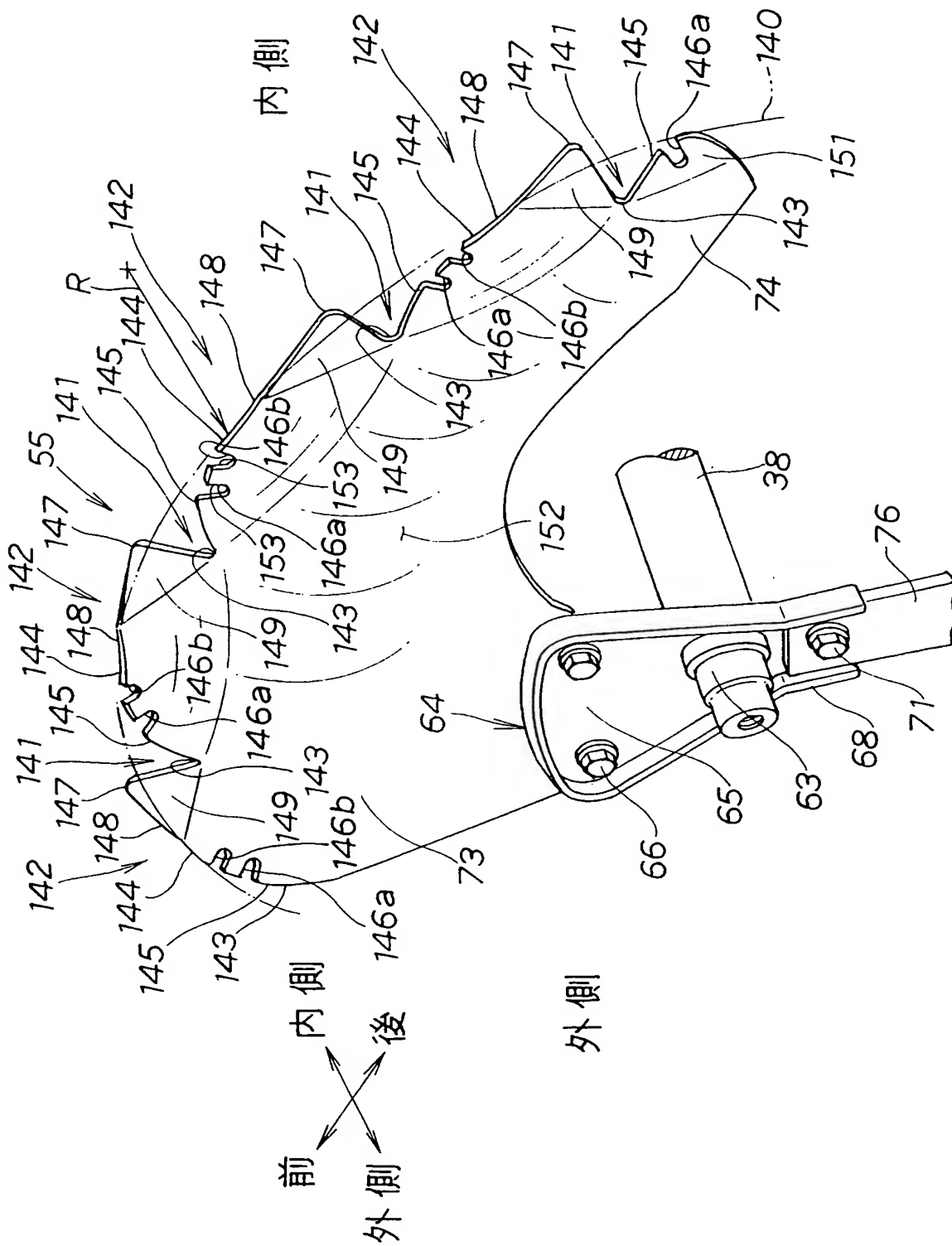
【圖 7】



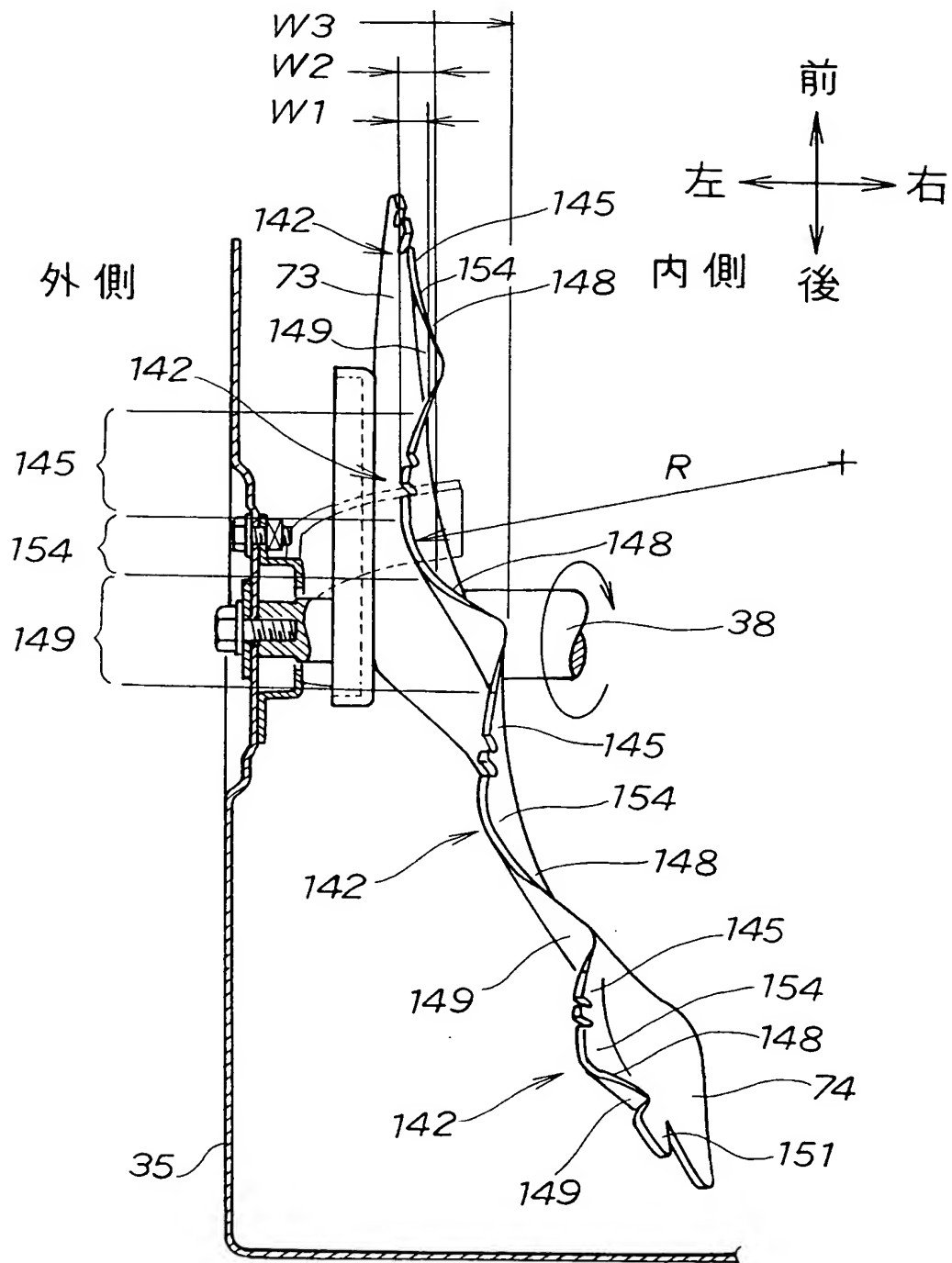
【図 8】



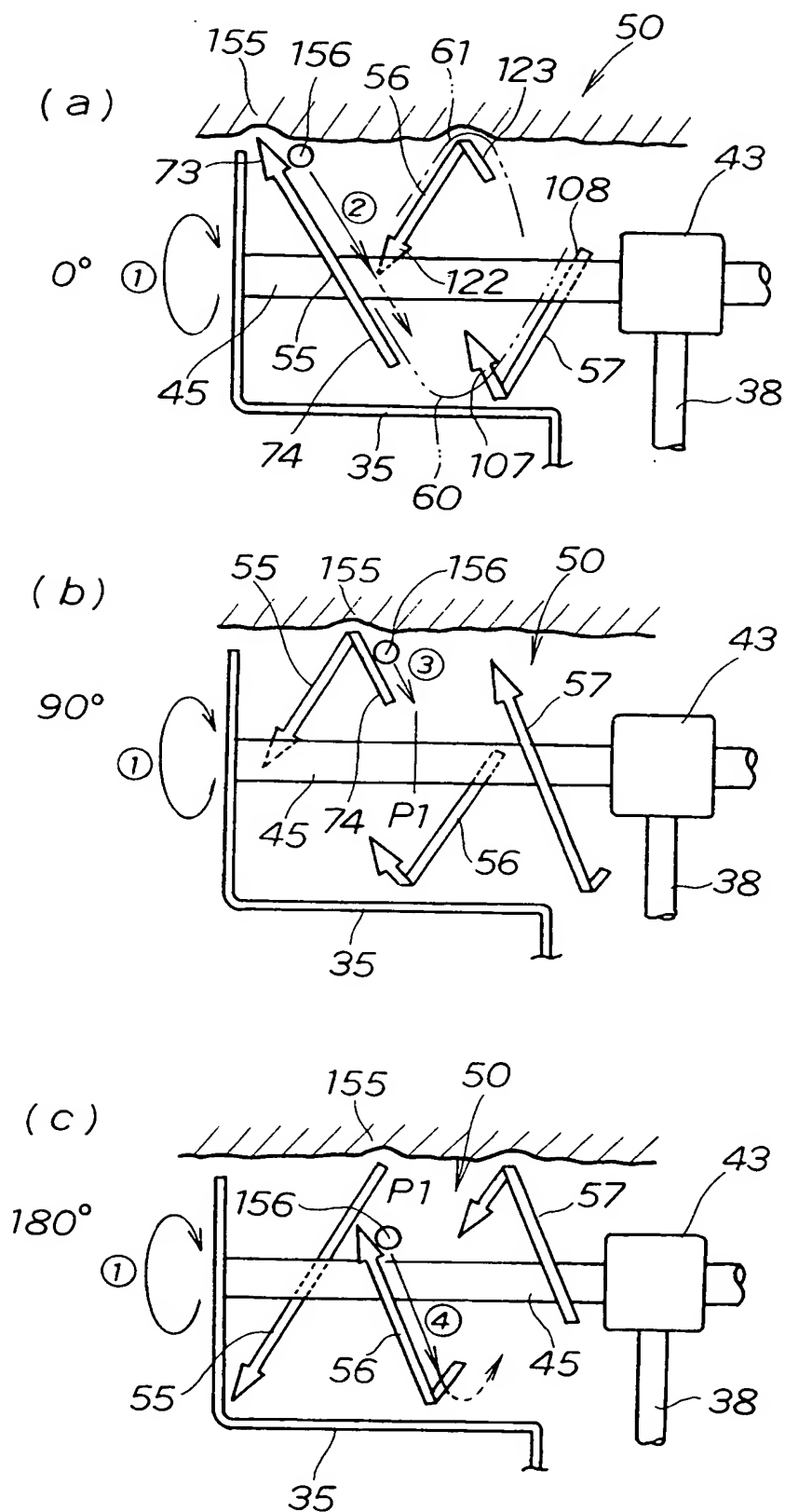
【図 9】



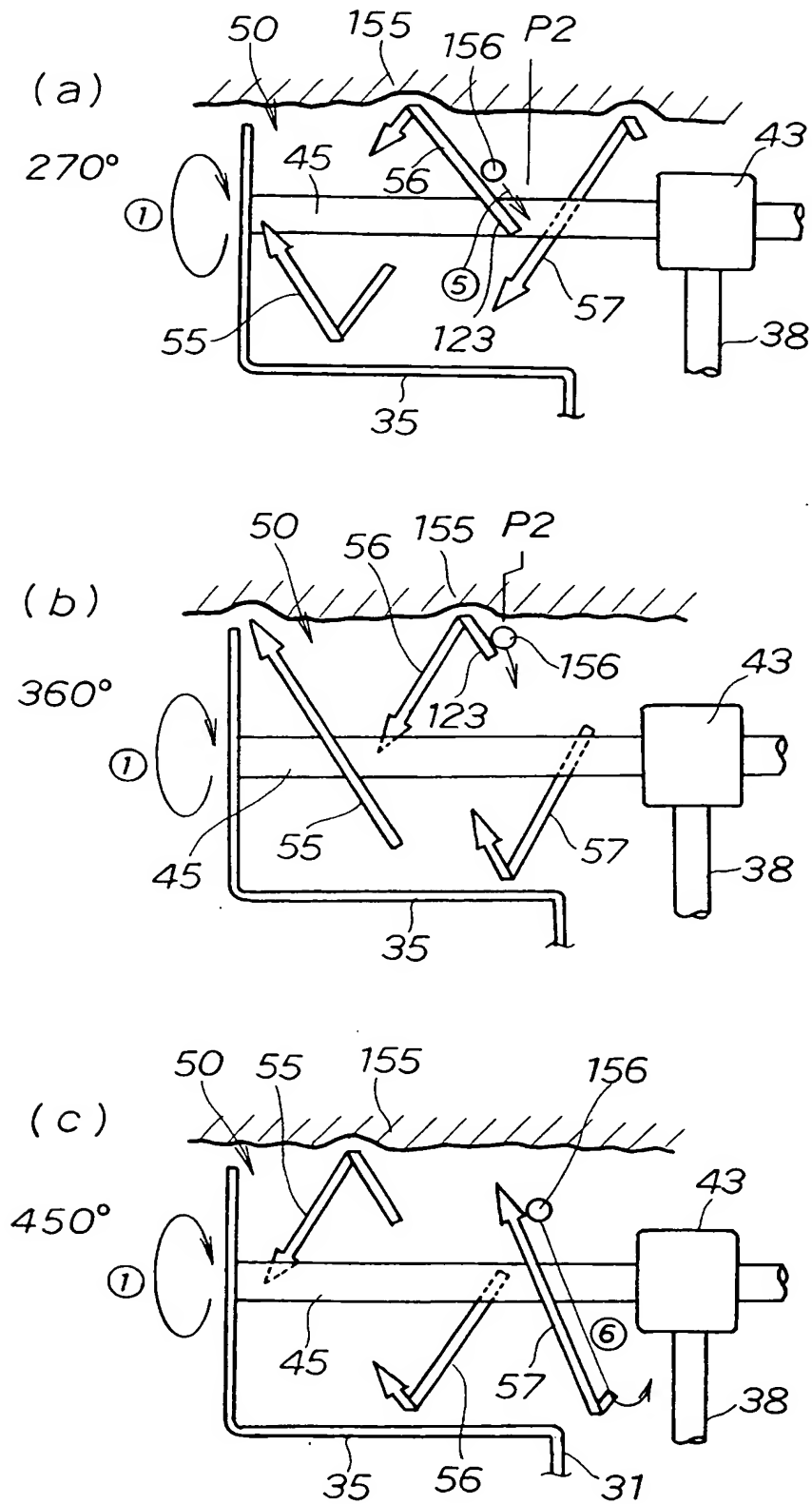
【図 10】



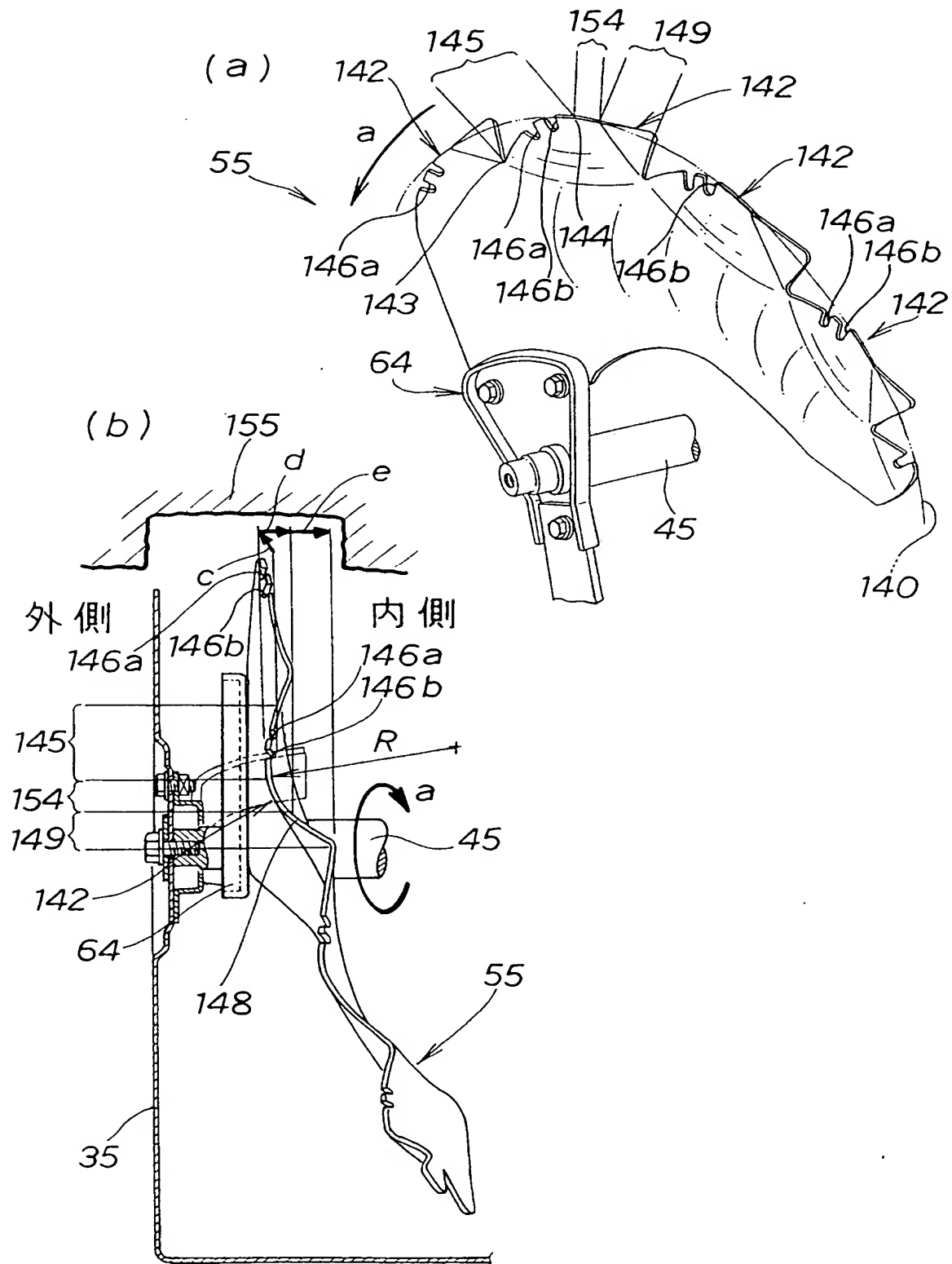
【図 11】



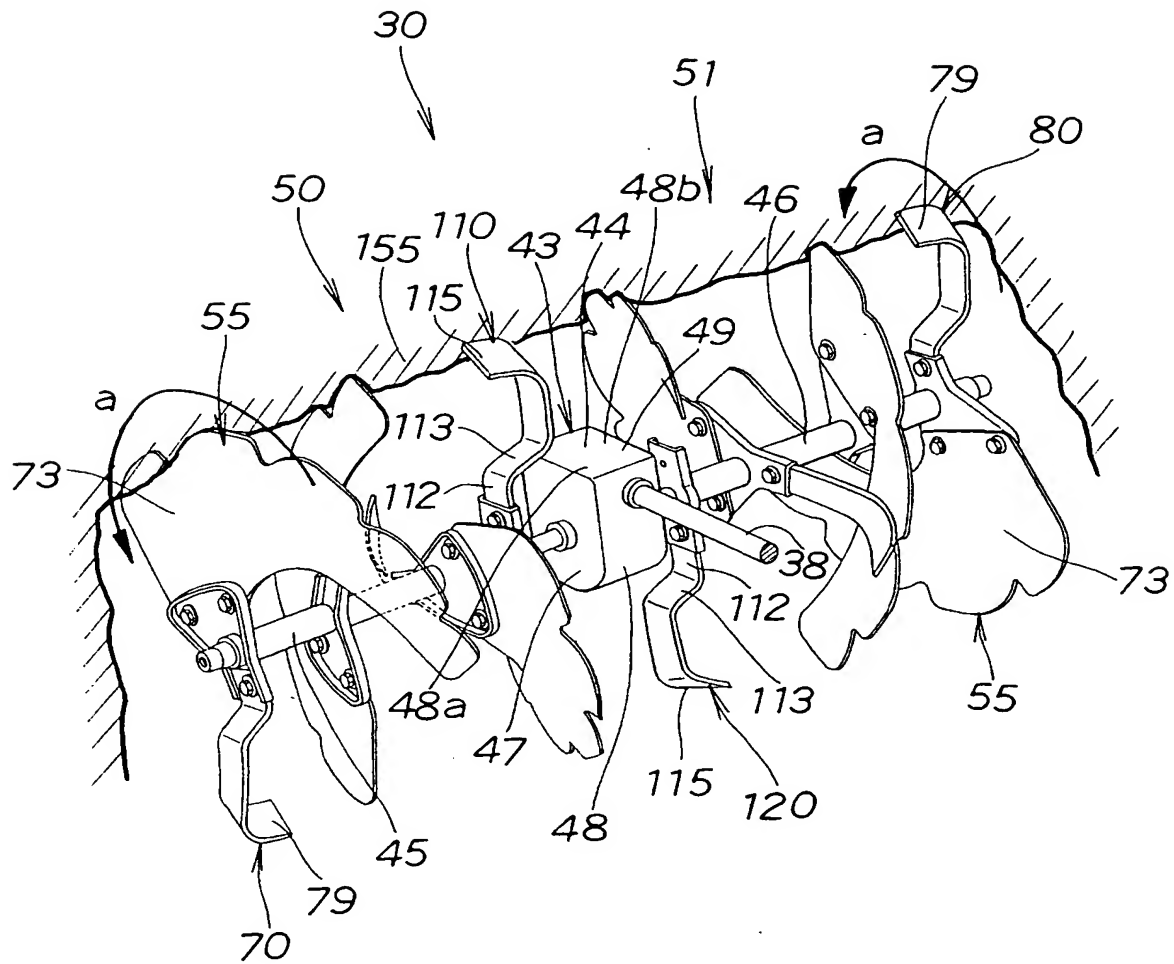
【図 12】



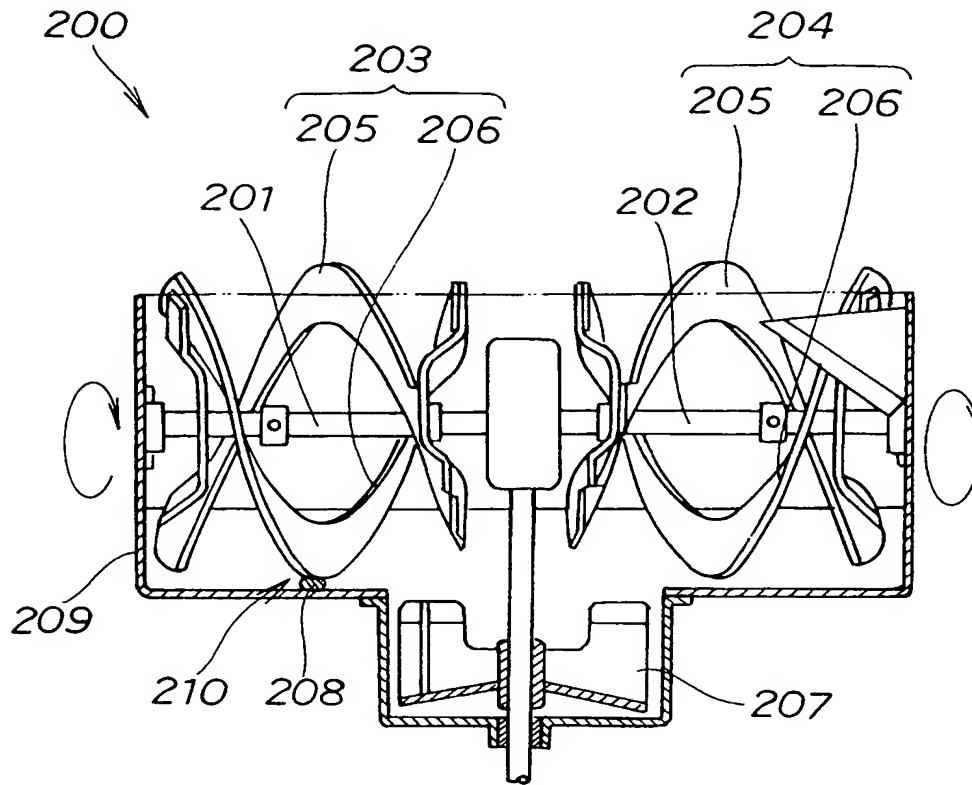
【図 14】



【図15】



【図16】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 オーガの直進性を良好に保つことができる除雪機を提供する。

【解決手段】 除雪機 1 0 は、左右のオーガ 5 0, 5 1 の位相を略 1 8 0° ずらして配置し、左オーガ軸 4 5 の外側オーガブレード 5 5 近傍に、右オーガ軸 4 6 の外側オーガブレード 5 5 に位相を合わせて左姿勢安定爪 7 0 を設け、右オーガ軸 4 6 の外側オーガブレード 5 5 近傍に、左オーガ軸 4 5 の外側オーガブレード 5 5 に位相を合わせて右姿勢安定爪 8 0 を設けることにより、左オーガ軸 4 5 の外側オーガブレード 5 5 で雪を崩す際に右姿勢安定爪 8 0 を雪に食い込ませ、右オーガ軸 4 6 の外側オーガブレード 5 5 で雪を崩す際に左姿勢安定爪 7 0 を雪に食い込ませて、オーガの姿勢を安定させるように構成したものである。

【選択図】 図 2

特願2003-012818

出願人履歴情報

識別番号

[000005326]

1. 変更年月日

1990年 9月 6日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都港区南青山二丁目1番1号

氏 名

本田技研工業株式会社